



27123

PATENT TRADEMARK OFFICE

Docket No. 1232-4809

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicant(s): Yusuke SHIRAKAWA

Group Art Unit:

Serial No.: 10/053,189

Examiner:

Filed: January 15, 2002

For: IMAGE SENSING APPARATUS, SHADING CORRECTION METHOD,
PROGRAM, AND STORAGE METHOD**CLAIM TO CONVENTION PRIORITY**Commissioner for Patents
Washington, D.C. 20231**RECEIVED****APR 17 2002**

Sir:

Technology Center 2600

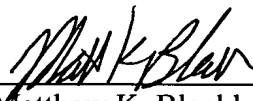
In the matter of the above-identified application and under the provisions of 35 U.S.C. §119 and 37 C.F.R. §1.55, applicant(s) claim(s) the benefit of the following prior application(s):

Application(s) filed in: Japan
In the name of: Canon Kabushiki Kaisha
Serial No(s): 2001-009474
Filing Date(s): January 17, 2001

- ☒ Pursuant to the Claim to Priority, applicant(s) submit(s) a duly certified copy of said foreign application.
- ☐ A duly certified copy of said foreign application is in the file of application Serial No. _____, filed _____.

Respectfully submitted,
MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.

Dated: March 14, 2002


Matthew K. Blackburn
Registration No. 47,428

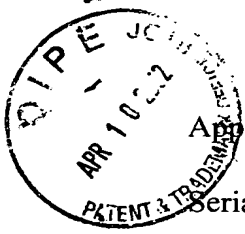
Correspondence Address:

MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.
345 Park Avenue
New York, NY 10154-0053
(212) 758-4800 Telephone
(212) 751-6849 Facsimile

2624

Docket No. 1232-4809

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE



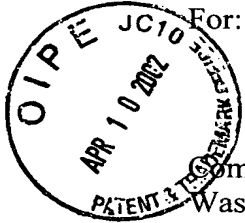
Applicant(s): Yusuke SHIRAKAWA

Group Art Unit:

Serial No.: 10/053,189

Examiner:

Filed: January 15, 2002



For: IMAGE SENSING APPARATUS, SHADING CORRECTION METHOD,
PROGRAM, AND STORAGE METHOD

CERTIFICATE OF MAILING (37 C.F.R. §1.8(a))

Commissioner for Patents
Washington, DC 20231

Sir:

I hereby certify that the attached:

1. Claim to Priority Convention
2. Certified copy of priority document
3. Return Receipt Postcard

RECEIVED

APR 17 2002

Technology Center 2600

along with any paper(s) referred to as being attached or enclosed and this Certificate of Mailing are being deposited with the United States Postal Service on date shown below with sufficient postage as first-class mail in an envelope addressed to the: Commissioner for Patents, Washington, DC 20231.

Respectfully submitted,
MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.

Dated: March 14, 2002

By: _____

Helen Tiger
Helen Tiger

Correspondence Address:

MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.
345 Park Avenue
New York, NY 10154-0053
(212) 758-4800 Telephone
(212) 751-6849 Facsimile

(translation of the front page of the priority document of
Japanese Patent Application No. 2001-009474)

JAPAN PATENT OFFICE

This is to certify that the annexed is a true copy of the
following application as filed with this Office.

Date of Application: January 17, 2001

Application Number : Patent Application 2001-009474

[ST.10/C] : [JP 2001-009474]

Applicant(s) : Canon Kabushiki Kaisha

February 8, 2002

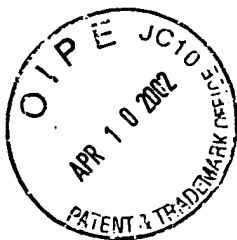
Commissioner,

Japan Patent Office

Kouzo OIKAWA

Certification Number 2002-3005040

CFM 2487 US



日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed
with this Office

出 願 年 月 日

Date of Application:

2001年 1月17日

出 願 番 号

Application Number:

特願2001-009474

ST.10/C]:

[JP2001-009474]

出 願 人

pplicant(s):

キヤノン株式会社

RECEIVED

APR 17 2002

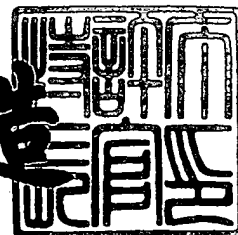
Technology Center 2600

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

2002年 2月 8日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Japan Patent Office

及 川 耕 造



【書類名】 特許願

【整理番号】 4212120

【提出日】 平成13年 1月17日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 H04N 5/907

【発明の名称】 撮像装置、シェーディング補正方法、及び記憶媒体

【請求項の数】 26

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤノン株式会社
社内

 【氏名】 白川 雄資

【特許出願人】

 【識別番号】 000001007

 【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

 【代表者】 御手洗 富士夫

【代理人】

 【識別番号】 100081880

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 渡部 敏彦

 【電話番号】 03(3580)8464

【手数料の表示】

 【予納台帳番号】 007065

 【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

 【物件名】 明細書 1

 【物件名】 図面 1

 【物件名】 要約書 1

 【包括委任状番号】 9703713

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 撮像装置、シェーディング補正方法、及び記憶媒体

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 撮像素子を備えるとともに、撮像レンズが交換可能である撮像装置において、

前記撮像素子の平面上に 2 次元配列された各画素にそれぞれ対応したシェーディング補正係数を記憶する記憶手段と、

前記撮像素子の各画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から対応画素に関するシェーディング補正係数を抽出して補正演算する補正手段と

を有することを特徴とする撮像装置。

【請求項 2】 撮像レンズ内に備えられた射出瞳位置情報を取り出す取出手段と、

前記取出手段により取り出された射出瞳位置情報に基づきシェーディング補正係数を算出し、前記記憶手段に送る算出手段と

を更に有することを特徴とする請求項 1 記載の撮像装置。

【請求項 3】 前記算出手段は、前記シェーディング補正係数を、前記取出手段により取り出された射出瞳位置情報と対象画像の像高とに基づき算出することを特徴とする請求項 2 記載の撮像装置。

【請求項 4】 前記取出手段により取り出された前記射出瞳位置情報を、前記撮像レンズのズーム位置、フォーカス位置、像高、絞り量の少なくとも 1 つに応じて修正し、前記算出手段に送る修正手段

を更に有することを特徴とする請求項 3 記載の撮像装置。

【請求項 5】 前記射出瞳位置情報は、前記撮像レンズと前記撮像素子との光軸上の距離を表す情報であることを特徴とする請求項 3 または請求項 4 記載の撮像装置。

【請求項 6】 前記像高は、前記撮像素子の平面上において対象画素の位置と光軸上の点との距離であることを特徴とする請求項 3 乃至請求項 5 のいずれかに記載の撮像装置。

【請求項 7】 前記記憶手段は、前記シェーディング補正係数を、前記撮像素子の平面上で互いに直角な 2 方向の成分に分けて記憶することを特徴とする請求項 1 乃至請求項 6 のいずれかに記載の撮像装置。

【請求項 8】 前記補正手段は、前記輝度データに対して前記シェーディング補正係数を乗算補正することを特徴とする請求項 7 記載の撮像装置。

【請求項 9】 前記補正手段は、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から、対応画素の前記 2 方向の各アドレスに応じて 2 つのシェーディング補正係数を抽出し、前記対応画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記抽出された 2 つのシェーディング補正係数を順次乗算補正することを特徴とする請求項 8 記載の撮像装置。

【請求項 10】 特定波長領域を透過させない色フィルタが、前記撮像レンズと前記撮像素子との間に設けられている場合には、前記記憶手段は、前記色フィルタによって影響を受ける画素と、受けない画素とに分けて対応シェーディング補正係数を記憶することを特徴とする請求項 1 乃至請求項 9 のいずれかに記載の撮像装置。

【請求項 11】 撮像素子を備えるとともに、撮像レンズが交換可能である撮像装置に適用されるシェーディング補正方法において、

前記撮像素子の平面上に 2 次元配列された各画素にそれぞれ対応したシェーディング補正係数を記憶手段に記憶する記憶ステップと、

前記撮像素子の各画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から対応画素に関するシェーディング補正係数を抽出して補正演算する補正ステップと

を有することを特徴とするシェーディング補正方法。

【請求項 12】 撮像レンズ内に備えられた射出瞳位置情報を取り出す取出ステップと、

前記取出ステップにより取り出された射出瞳位置情報に基づきシェーディング補正係数を算出し、前記記憶手段に送る算出ステップと

を更に有することを特徴とする請求項 11 記載のシェーディング補正方法。

【請求項 13】 前記算出ステップは、前記シェーディング補正係数を、前

記取出手段により取り出された射出瞳位置情報と対象画像の像高とに基づき算出することを特徴とする請求項 1 2 記載のシェーディング補正方法。

【請求項 1 4】 前記取出ステップにより取り出された前記射出瞳位置情報を、前記撮像レンズのズーム位置、フォーカス位置、像高、絞り量の少なくとも 1 つに応じて修正し、前記算出ステップによる前記算出に供する修正ステップを更に有することを特徴とする請求項 1 3 記載のシェーディング補正方法。

【請求項 1 5】 前記記憶ステップは、前記シェーディング補正係数を、前記撮像素子の平面上で互いに直角な 2 方向の成分に分けて前記記憶手段に記憶することを特徴とする請求項 1 1 乃至請求項 1 4 のいずれかに記載のシェーディング補正方法。

【請求項 1 6】 前記補正ステップは、前記輝度データに対して前記シェーディング補正係数を乗算補正することを特徴とする請求項 1 5 記載のシェーディング補正方法。

【請求項 1 7】 前記補正ステップは、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から、対応画素の前記 2 方向の各アドレスに応じて 2 つのシェーディング補正係数を抽出し、前記対応画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記抽出された 2 つのシェーディング補正係数を順次乗算補正することを特徴とする請求項 1 6 記載のシェーディング補正方法。

【請求項 1 8】 特定波長領域を透過させない色フィルタが、前記撮像レンズと前記撮像素子との間に設けられている場合には、前記記憶ステップは、前記色フィルタによって影響を受ける画素と、受けない画素とに分けて対応シェーディング補正係数を前記記憶手段に記憶することを特徴とする請求項 1 1 乃至請求項 1 7 のいずれかに記載のシェーディング補正方法。

【請求項 1 9】 撮像素子を備えるとともに、撮像レンズが交換可能である撮像装置に適用されるシェーディング補正方法をプログラムとして記憶した、コンピュータにより読み出し可能な記憶媒体において、

前記シェーディング補正方法方法が、

前記撮像素子の平面上に 2 次元配列された各画素にそれぞれ対応したシェーディング補正係数を記憶手段に記憶する記憶ステップと、

前記撮像素子の各画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から対応画素に関するシェーディング補正係数を抽出して補正演算する補正ステップと

を有することを特徴とする記憶媒体。

【請求項 2 0】 前記シェーディング補正方法方法が、

撮像レンズ内に備えられた射出瞳位置情報を取り出す取出ステップと、

前記取出ステップにより取り出された射出瞳位置情報に基づきシェーディング補正係数を算出し、前記記憶手段に送る算出ステップと

を更に有することを特徴とする請求項 1 9 記載の記憶媒体。

【請求項 2 1】 前記算出ステップは、前記シェーディング補正係数を、前記取出手段により取り出された射出瞳位置情報と対象画像の像高とに基づき算出することを特徴とする請求項 2 0 記載の記憶媒体。

【請求項 2 2】 前記シェーディング補正方法方法が、

前記取出ステップにより取り出された前記射出瞳位置情報を、前記撮像レンズのズーム位置、フォーカス位置、像高、絞り量の少なくとも 1 つに応じて修正し、前記算出ステップによる前記算出に供する修正ステップ

を更に有することを特徴とする請求項 2 1 記載の記憶媒体。

【請求項 2 3】 前記記憶ステップは、前記シェーディング補正係数を、前記撮像素子の平面上で互いに直角な 2 方向の成分に分けて前記記憶手段に記憶することを特徴とする請求項 1 9 乃至請求項 2 2 のいずれかに記載の記憶媒体。

【請求項 2 4】 前記補正ステップは、前記輝度データに対して前記シェーディング補正係数を乗算補正することを特徴とする請求項 2 3 記載の記憶媒体。

【請求項 2 5】 前記補正ステップは、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から、対応画素の前記 2 方向の各アドレスに応じて 2 つのシェーディング補正係数を抽出し、前記対応画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記抽出された 2 つのシェーディング補正係数を順次乗算補正することを特徴とする請求項 2 4 記載の記憶媒体。

【請求項 2 6】 特定波長領域を透過させない色フィルタが、前記撮像レンズと前記撮像素子との間に設けられている場合には、前記記憶ステップは、前記

色フィルタによって影響を受ける画素と、受けない画素とに分けて対応シェーディング補正係数を前記記憶手段に記憶することを特徴とする請求項 1 9 乃至請求項 2 5 のいずれかに記載の記憶媒体。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、撮像装置、シェーディング補正方法、及び記憶媒体に関し、特に、撮像素子を備えるとともに、撮像レンズが交換可能である撮像装置、該撮像装置に適用されるシェーディング補正方法、及び該シェーディング補正方法を実行するプログラムを記憶した記憶媒体に関する。

【0002】

【従来の技術】

図 1 0 は、従来のレンズ交換可能なデジタルスチルカメラの構成の一例を示すブロック図である。

【0003】

図中、カメラ操作スイッチ 4 3 がメイン SW 及びリリース SW で構成されており、撮影者によってカメラ操作スイッチ 4 3 が操作されると、全体制御回路 4 4 がカメラ操作スイッチ 4 3 の状態変化を検出し、その他の各回路ブロックへ電源供給が開始される。

【0004】

撮影画面範囲内の被写体像は、主撮影光学系 3 3 を通して撮像部 3 4 上に結像され、この撮像部 3 4 が電気信号を A/D 変換部 3 5 へ出力する。電気信号は、A/D 変換部 3 5 によって、画素毎に順々に所定のデジタル信号に変換され、プロセス処理回路 3 6 へ送られる。このプロセス処理回路 3 6 では、各画素データを基に RGB の各色信号を生成し、撮影者が撮影前操作を行っている状態では、この生成結果を、メモリ制御部 3 7 を介してビデオメモリ 4 1 に各フレーム毎に定期的に転送する。ビデオメモリ 4 1 に転送されたデータを基に、モニター表示部 4 2 がファインダー表示等を行う。

【0005】

一方、撮影者がカメラ操作スイッチ43に対して撮影操作を行った場合には、カメラ操作スイッチ43の状態変化を検出した全体制御回路44からの制御信号によって、上記プロセス処理回路36から出力された1フレーム分の各画素データがフレームメモリ38内に記憶される。続いて、このフレームメモリ38内のデータが、メモリ制御部37及び作業用のワークメモリ39によって、所定の圧縮フォーマットにデータ圧縮され、その圧縮結果が外部メモリ40に記憶される。なお、外部メモリ40は、フラッシュメモリ等の不揮発性メモリからなる。

【0006】

なお、撮影済みの画像データを画像表示するには、上記外部メモリ40に圧縮記憶されたデータを、メモリ制御部37が通常の撮影画素毎のデータに伸張し、その結果をビデオメモリ41へ転送する。ビデオメモリ41に転送されたデータを基に、モニター表示部42がファインダー表示等を行う。

【0007】

ところ、このような従来のレンズ交換可能なデジタルカメラに用いる撮像素子には、画素毎の光感度を向上させるために、図11に示すようなマイクロレンズが、撮像素子の感光画素部分毎に設けられている。

【0008】

図11は、マイクロレンズの位置と撮像レンズからの入射光角度との関係によって発生するシェーディング（撮影レンズからの入射光の入射角度に依存する空間的な感度不均一性）の発生原理を示した図である。図中、20はフィールドレンズとしての撮影レンズを、21はマイクロレンズを、22は撮像素子の感光部を表している。

【0009】

マイクロレンズ21を撮像素子の各画素の感光部22毎に設けることで、たとえ撮像素子の感光部22の有効感度領域が狭くなったとしても、周辺の光を感光部22に有効に集めることが可能となっている。

【0010】

しかしながら、図11（a）に示すように、撮影レンズ20を通した光線がほぼ垂直に撮像素子の感光部22に入射する場合は、ほぼ問題無く入射光線が撮像

素子の感光部 2 2 に集まるが、図 1 1 (b) に示すように、撮影レンズ 2 0 を通した光線が斜めに撮像素子に入射する場合は、撮影レンズ 2 0 とマイクロレンズ 2 1 との光学的な関係で、撮影レンズ 2 0 の光軸から離れた領域（撮像素子の周辺部分）の各感光部には、本来の入射光線の一部しか入射しなくなってしまう。

【 0 0 1 1 】

このような光量の低下を一般的にはホワイトシェーディングと呼ぶが、この現象は、撮像素子上の画素位置が撮影レンズ 2 0 の光軸から離れるに従って激しくなる。

【 0 0 1 2 】

この撮影レンズ 2 0 と撮像素子上のマイクロレンズ 2 1 との組み合わせで発生するホワイトシェーディングを補正する方法が、例えば特開平 6 - 1 9 7 2 6 6 号公報に開示されている。この方法では、撮像用のレンズ内に設けられたメモリにシェーディング補正データを予め記憶しておき、撮影時にそれを読み出して、アナログ／デジタル変換回路の基準電圧をこれに基づき作成し、アナログ撮像信号をこの基準電圧に基づきデジタル信号に変換して、シェーディング補正を行なっている。

【 0 0 1 3 】

【発明が解決しようとする課題】

ところで、上記の従来のレンズ交換可能なデジタルカメラに、従来の一眼レフタイプの銀塩フィルムカメラにおける光学システム（例えば交換レンズシステム）を流用する場合は、このレンズ交換可能なデジタルカメラは、こうした流用が不可能なデジタルカメラの撮像素子に比較して、かなり大きなサイズの撮像素子が必要となる。

【 0 0 1 4 】

しかしながら、この大きなサイズの撮像素子では、撮像レンズによっては、撮像素子周辺部への光線の入射角が大きくなってしまうものがある。この場合、マイクロレンズの位置、オンチップ色フィルタの製作ズレ、撮像素子のデバイス構造等に起因して、入射角が大きくなる撮像素子周辺部で感度が低下する感度不均一性（シェーディング）が発生する。これを以下に説明する。

【 0 0 1 5 】

図 1 1 に示したように、最近の固体撮像素子は、感度向上のために入射光をフォトダイオード（撮像素子の感光部 2 2）へ集光するマイクロレンズ 2 1 を備えているが、入射光の入射角が大きくなると、マイクロレンズ 2 1 で屈折した入射光はフォトダイオードの中心から離れたところへ集光してしまうため、その画素の感度が低下してしまう。

【 0 0 1 6 】

従来、特開平 6 - 1 9 7 2 6 6 号公報に開示されているように、被写体を結像するレンズの特性によって撮像素子周辺部で入射光の入射角が大きくなることを考慮してシェーディング補正を行う撮像装置は存在したが、レンズを交換できる撮像装置システムでは、レンズを交換すると撮像素子へ入射する光線の入射角度特性が大きく変わってしまい、シェーディング補正を好適に行うことができなかった。

【 0 0 1 7 】

また、レンズを交換せず同じレンズを用いているときでも、そのレンズがズームレンズである場合、撮影画角が変わったり、異なる距離の被写体にピントを合わせたりしたときには、撮像レンズの射出瞳位置が変化するために、撮像素子周辺部への入射光の入射角が変わってしまい、シェーディング補正を好適に行うことができなかった。

【 0 0 1 8 】

さらに、図 1 2 は、積層タイプ反射型赤外光カットフィルタによる色シェーディングの発生原理を概念的に表わした図である。図 1 2（a）は反射型赤外光カットフィルタの入射角に依存する分光透過率特性を示し、図 1 2（b）はオンチップカラーフィルタを備える撮像素子の分光感度特性の一例を示し、図 1 2（c）は赤フィルタ画素の感度を示す。ここでは、RGB 原色タイプのオンチップカラーフィルタを持つ撮像素子の例を示している。なお、図 1 2（a）の横軸の波長と図 1 2（b）の横軸の波長とは同じレベル目盛である。

【 0 0 1 9 】

図 1 2（a）に示すような分光透過率特性を持つ赤外光カットフィルタを通っ

てきた光が、図 1 2 (b) に示す分光感度特性をもつ撮像素子に入射されたとする。この場合、図 1 2 (a) 及び (b) から分かるように、青と緑のカラーフィルタの波長領域では、赤外光カットフィルタの分光透過率特性に入射角度依存性は少なく、一方、赤のカラーフィルタの波長領域では、赤外光カットフィルタの分光透過率特性が大きな入射角度依存性を持っている。また、撮像素子から出力される信号の感度特性は、赤外光カットフィルタの分光透過率特性と、撮像素子の分光感度特性の積で表わされる。したがって、入射光の入射角が大きい場合は赤のカラーフィルタを持つ画素の感度が落ちてしまい、図 1 2 (c) に示すように、撮像素子周辺部で赤フィルタを持つ画素の感度だけが低下する色シェーディングが発生する。

【 0 0 2 0 】

本発明はこのような問題点に鑑みてなされたものであって、撮影レンズが交換可能な撮像装置において、撮影レンズの交換に関わりなく撮像素子平面上の感度不均一性を解消するようにした撮像装置、シェーディング補正方法、及び記憶媒体を提供することを目的とする。

【 0 0 2 1 】

また、撮像素子の特定の色チャンネルで発生する色シェーディングを補正することを可能にした撮像装置、シェーディング補正方法、及び記憶媒体を提供することを他の目的とする。

【 0 0 2 2 】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するために、請求項 1 記載の発明によれば、撮像素子を備えるとともに、撮像レンズが交換可能である撮像装置において、前記撮像素子の平面上に 2 次元配列された各画素にそれぞれ対応したシェーディング補正係数を記憶する記憶手段と、前記撮像素子の各画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から対応画素に関するシェーディング補正係数を抽出して補正演算する補正手段とを有することを特徴とする。

【 0 0 2 3 】

請求項 2 記載の発明によれば、前記撮像装置が、撮像レンズ内に備えられた射出瞳位置情報を取り出す取出手段と、前記取出手段により取り出された射出瞳位置情報に基づきシェーディング補正係数を算出し、前記記憶手段に送る算出手段とを更に有することを特徴とする。

【 0 0 2 4 】

請求項 4 記載の発明によれば、前記撮像装置が、前記取出手段により取り出された前記射出瞳位置情報を、前記撮像レンズのズーム位置、フォーカス位置、像高、絞り量の少なくとも 1 つに応じて修正し、前記算出手段に送る修正手段を更に有することを特徴とする。

【 0 0 2 5 】

請求項 1 0 記載の発明によれば、特定波長領域を透過させない色フィルタが、前記撮像レンズと前記撮像素子との間に設けられている場合には、前記記憶手段は、前記色フィルタによって影響を受ける画素と、受けない画素とに分けて対応シェーディング補正係数を記憶することを特徴とする。

【 0 0 2 6 】

また、請求項 1 1 記載の発明によれば、撮像素子を備えるとともに、撮像レンズが交換可能である撮像装置に適用されるシェーディング補正方法において、前記撮像素子の平面上に 2 次元配列された各画素にそれぞれ対応したシェーディング補正係数を記憶手段に記憶する記憶ステップと、前記撮像素子の各画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から対応画素に関するシェーディング補正係数を抽出して補正演算する補正ステップとを有することを特徴とする。

【 0 0 2 7 】

さらに、請求項 1 9 記載の発明によれば、撮像素子を備えるとともに、撮像レンズが交換可能である撮像装置に適用されるシェーディング補正方法をプログラムとして記憶した、コンピュータにより読み出し可能な記憶媒体において、前記シェーディング補正方法方法が、前記撮像素子の平面上に 2 次元配列された各画素にそれぞれ対応したシェーディング補正係数を記憶手段に記憶する記憶ステップと、前記撮像素子の各画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前

記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から対応画素に関するシェーディング補正係数を抽出して補正演算する補正ステップとを有することを特徴とする。

【 0 0 2 8 】

【発明の実施の形態】

以下、本発明の実施の形態を、図面を参照して説明する。

【 0 0 2 9 】

図 1 は、本発明に係る撮像装置（デジタルスチルカメラ）の一実施の形態の構成を示すブロック図である。この撮像装置ではレンズ交換が可能である。

【 0 0 3 0 】

図中 1 はカメラ全体の制御を司る全体制御 CPU、2 は射出瞳位置検出部、3 は交換レンズである。交換レンズ 3 は射出瞳位置情報を内部に備え、検出部 2 は、交換レンズ 3 に備えられたその射出瞳位置情報を検出し、検出値を修正してエンコード情報を作成し、CPU 1 に出力する。

【 0 0 3 1 】

射出瞳位置情報は後述のように、シェーディング補正係数の算出に使用されるが、その算出の前に射出瞳位置情報は、交換レンズ 3 のズーム位置、フォーカス位置、像高、絞り量の少なくとも 1 つに応じて修正される。すなわち、射出瞳位置は一般に、撮像レンズと撮像素子との光軸上の距離で表されるが、これはズームやフォーカスの変化に連動して変わる。また、像高（撮像素子平面において着目画素の位置と光軸上の点との距離）が変わることによっても若干変化することが知られている。さらに、絞り量が変わると、撮像素子の着目画素に入射する光の入射角の範囲が変化する。これらの変化はシェーディング補正係数を算出する際の誤差となって現れるので、精度の高いシェーディング補正をするために、交換レンズ 3 の射出瞳位置情報を、交換レンズ 3 のズーム位置、フォーカス位置、像高、絞り量の少なくとも 1 つに応じて修正する。

【 0 0 3 2 】

4 は積層型反射タイプの赤外光カットフィルタ、5 は撮像素子である。撮像素子 5 は、例えば CCD 等の電荷転送素子から成り、交換レンズ 3 を通して被写体

像が結像され、その結果蓄積された電荷を電気信号として、画素毎に順々に読み出してCDS/AGC回路6へ出力する。CDS/AGC回路6は、撮像素子5内で発生するリセットノイズ等の雑音成分を抑圧し、適当なレベルまで増幅してから、この出力をA/D変換回路7へ出力する。A/D変換回路7は、上記の電荷量に相当する被写体の輝度データをデジタルデータに変換する。なお、撮像素子5上には、RGB等の各色信号を作り出すための光学色フィルタが貼り付けられているので、撮像素子5からの出力信号は各色を順次示す信号となる。

【0033】

8はドライバであり、撮像素子5の各素子で電荷蓄積を行うために必要な電気エネルギーを素子毎に供給する。すなわち、タイミングジェネレータ9から送られるタイミング信号に基づいて、撮像素子5を水平方向及び垂直方向に走査して供給を行う。

【0034】

タイミングジェネレータ9からは、水平同期信号HD及び垂直同期信号VDがアドレス発生回路10へ供給され、アドレス発生回路10では、それらの同期信号に基づいてアドレス信号を発生する。

【0035】

12～15は、後述する撮像素子5の感度補正（シェーディング補正）を行うために必要な補正データを記憶するメモリであり、12は水平方向の第1補正データを記憶しているHメモリH1、13は水平方向の第2補正データを記憶しているHメモリH2、14は垂直方向の第1補正データを記憶しているVメモリV1、15は垂直方向の第2補正データを記憶しているVメモリV2である。

【0036】

アドレス判別回路11は、アドレス発生回路10から出力されたアドレス信号に基づいて所定信号HSEL、VSELを出力する。

【0037】

16、17はセレクタであり、メモリ12～15から送られる各出力信号の中から、アドレス判別回路11から送られる所定信号HSEL、VSELに基づいてそれぞれ選択を行い、水平方向及び垂直方向の補正データを出力するものであ

る。

【0038】

18は乗算回路MUL1であり、A/D変換回路7から出力される画素毎の輝度データと、セクタ16を介して得られる水平方向の補正データとの乗算を行うものである。19は乗算回路MUL2であり、乗算回路(MUL1)18の出力と、セクタ17を介して得られる垂直方向の補正データとの乗算を行うものである。

【0039】

この乗算回路(MUL2)19から出力された感度補正(シェーディング補正)が施された画素毎の輝度データは、通常、プロセス処理回路(図示せず)へ送られ、ここでダークレベル補正や γ 変換、色補間処理が行われ、その結果がメモリ(図示せず)に記憶されるようになっている。

【0040】

図2は、色補間処理について示す図である。図2(a)は撮像素子5の画素配列を示し、図2(b)はG(グリーン)の補間フィルタを示し、図2(c)はR(レッド)/B(ブルー)の補間フィルタを示し、図2(d)は補間処理後の画素配列を示す。ここで使用している撮像素子の色フィルタ配列は一般的なベイヤー配列であり、図2(b)に示すようなGの市松、図2(c)に示すようなR/Bの線順次の配列となっている。

【0041】

単板の撮像素子の場合、全ての画素にRGBの情報があるわけではないので、例えば図2(b)や図2(c)に示した3×3のマトリックス行列を使用した補間演算にて、撮像素子上の全画素ポイントにおけるRGB色情報を作り出すのが一般的である。これを以下に具体的に説明する。

【0042】

例えば図2(a)に示す画素aのG補間後信号を生成するには、点線a1で囲んだ画素a及びその周囲8画素の各輝度データに、G補間フィルタの係数をそれぞれ掛け合わせ合算することによって求める。図2(b)に示すG補間フィルタにおいて、点線a1内のG(グリーン)の画素に対応する係数は、画素aの位置

で1であり、4隅の各画素の位置で0である。したがって、画素aの輝度データがそのままG補間後信号となる。

【0043】

また、例えば図2(a)に示す画素bのG補間後信号を生成するには、点線b1で囲んだ画素b及びその周囲8画素の各輝度データに、G補間フィルタの係数をそれぞれ掛け合わせ合算することによって求める。この場合、図2(b)に示すG補間フィルタにおいて、点線b1内のG(グリーン)の画素に対応する係数は、画素bの上下左右の各位置で0.25である。したがって、画素bのG補間後信号は、上下左右の各位置における係数を乗算後の合算値となる。言い換えれば、上下左右の各位置における各輝度データの平均値となる。

【0044】

同様の方法により、R(レッド)/B(ブルー)についても、G補間フィルタとは係数が異なるR/B補間フィルタを使用して、全画素に対するR/B補間後信号を決定する。

【0045】

このようにして、最終的には図2(d)に示すような全画素に対するRGB補間後信号が生成される。

【0046】

次に、図1に示した撮像装置において行われる感度補正(シェーディング補正)処理を、図3及び図4を参照して説明する。

【0047】

図3は、撮影レンズと撮像素子デバイス構造との組み合わせで発生するシェーディングを補正するシェーディング補正係数を示す図である。

【0048】

すなわち、射出瞳位置が撮像素子に比較的近く、撮像素子周辺部で感度が大きく低下している場合は、シェーディング補正係数を、図3(a)のように像高の高いところ(撮像素子周辺部)で大きくなるようにして、撮像素子の出力信号を増幅するようにする。反対に射出瞳位置が遠く、撮像素子周辺部で感度はあまり低下しない場合は、シェーディング補正係数を、図3(b)のように像高の高い

ところ（撮像素子周辺部）で僅か大きくなるようにして、撮像素子の出力信号を若干増幅するようにする。具体的には、図 1 に示す射出瞳位置検出部 2 が交換レンズ 3 に備えられた射出瞳位置情報を読み出し、上記のようにズーム位置、フォーカス位置等に応じて修正を加えて全体制御 CPU 1 へ送り、全体制御 CPU 1 が、修正された射出瞳位置情報に応じてシェーディング補正係数を算出する。

【 0 0 4 9 】

なおこのとき、像高にシェーディング補正係数を厳密に対応させようとする、撮像素子を中心とした同心円状にシェーディング補正係数に対応させなければならず、ハードウェア処理が難しくなる。そこで、本実施の形態では、図 4 に示すようなシェーディング補正係数を設定する。

【 0 0 5 0 】

図 4 は、本実施の形態におけるシェーディング補正係数を示す図である。（a）は撮像素子の平面を示し、（b）は水平方向のシェーディング補正係数成分を示し、（c）は垂直方向のシェーディング補正係数成分を示す。

【 0 0 5 1 】

すなわち、水平方向においては、感度が低くなっている撮像素子左右の周辺部分に対して感度を上げるようにシェーディング補正係数を設定し、垂直方向においては、感度が低くなっている撮像素子上下の周辺部分に対して感度を上げるようにシェーディング補正係数を設定し、水平方向、垂直方向のシェーディング補正係数を画像平面上で掛け合わせたときに、擬似的に同心円状になるように設定する。この疑似同心円状の補正は、感度が、後述の図 6 に示すように、撮像素子へ入射する光の入射角に対して十分になだらかに変化し、かつ変化量が少ないならば、同心円状に補正する場合に比べ、十分に満足できる精度となる。

【 0 0 5 2 】

次に、図 5 ～図 7 を参照して、シェーディング補正係数を撮像素子平面上で水平方向及び垂直方向の成分に分ける方法を説明する。

【 0 0 5 3 】

図 5 は、撮像レンズから撮像素子までの間の光の通路を示す図である。図中 2 は撮影レンズ、3 は絞りである。 θ は光の入射角、 d は撮像素子 5 上に入射

された光の光軸中心からの距離、つまり像高、 p は撮影レンズ20と撮像素子5との光軸上の距離、つまり射出瞳位置である。

【0054】

図6は入射角 θ に対する感度を示すグラフ、図7は像高 d の撮像素子5平面上でのX、Y成分を示す図である。

【0055】

ここで、像高 d （入射角 θ ）に対する感度が図6で表わされるものとし、このシェーディング特性は、感度を y 、入射角を θ とすると、下記の関数で近似できるものとする。

【0056】

$$y = A \tan^2 \theta + B \tan \theta + C \quad \dots (1)$$

$$\tan \theta = d / p \quad \dots (2)$$

なお、 A 、 B 、 C は定数であり、前述のように、 d は像高、 p は射出瞳位置（距離）である。

【0057】

ここで図7に示すように、撮像素子5上の平面上において、X軸に対して角度 θ' の傾きを持つ像高 d を、撮像素子5平面上でX成分 $d \cos \theta'$ とY成分 $d \sin \theta'$ とに分割した場合、上記式（2）と同様な下記式が得られる。

【0058】

$$\tan \theta_x = (d \cos \theta') / p \quad \dots (3)$$

$$\tan \theta_y = (d \sin \theta') / p \quad \dots (4)$$

なお θ_x 、 θ_y は、入射角 θ の撮像素子5上の平面上におけるX成分及びY成分である。

【0059】

これらの $\tan \theta_x$ 、 $\tan \theta_y$ を用いると、感度 y は下記式のように表せる。

【0060】

$$y = (A \tan^2 \theta_x + B \tan \theta_x + C) (A \tan^2 \theta_y + B \tan \theta_y + C) \quad \dots (5)$$

この上記式（5）は上記式（1）と精度良く一致する。

【0061】

そこで、上記式(5)を参照して、水平方向及び垂直方向の各補正式を下記式とし、

$$(A \tan^2 \theta_x + B \tan \theta_x + C)^{-1} \quad \dots (6)$$

$$(A \tan^2 \theta_y + B \tan \theta_y + C)^{-1} \quad \dots (7)$$

上記補正式(6)、(7)を、撮像素子の各画素からの輝度データに乗算することにより、水平方向のシェーディング補正後データH(i)及び垂直方向のシェーディング補正後データV(j)を算出する。

【0062】

上記補正式(6)、(7)に基づき、各画素毎に水平方向及び垂直方向のシェーディング補正係数を算出し、これらを、図1に示す全体制御CPU1からHメモリ(H1)12及びVメモリ(V1)14において、各画素位置に対応したアドレス位置にそれぞれ格納する。

【0063】

かくして、撮影レンズ20とマイクロレンズ21との光学的な関係で生じるシェーディングについては、色フィルタの性能等に関係なく、撮像素子5の1画面分の出力に対して、水平方向、垂直方向にそれぞれ1つずつのシェーディング補正係数で補正する。すなわち、図1に示す構成において、A/D変換回路7から出力された画素毎の輝度データに対して、乗算回路(MUL1)18が、画素位置に対応した水平方向のシェーディング補正係数を乗算することにより、まず水平方向の補正を行い、次に乗算回路(MUL2)19が、画素位置に対応した垂直方向のシェーディング補正係数を乗算することにより、垂直方向の補正を行う。これにより、撮像素子5の1画面分の出力に対して、シェーディング補正を行なうことができる。

【0064】

以上のように、レンズ交換可能な撮像装置において、撮像レンズに射出瞳位置情報を備え、撮像時には撮像装置本体が撮像レンズの射出瞳情報を用いてシェーディング補正係数を算出し、シェーディング補正を行う。これによって、撮像レンズを交換しても、シェーディング補正を好適に実行することができる。

【0065】

なお、撮影レンズと撮像素子デバイス構造との組み合わせで発生するシェーディングは、撮像素子に入射する光線の入射角に依存しているため、撮像素子の注目画素において、その画素に入射する入射光の入射角がわかれば、シェーディング補正量が算出できる。すなわち、注目画素における像高と、撮像レンズの射出瞳位置がわかれば、入射角が計算でき、シェーディング補正量が算出できることになる。このとき、射出瞳位置を交換レンズ内に備え、像高を撮像装置本体で計算することにより、どの交換レンズと、どの撮像装置本体とを組み合わせても、撮像レンズと撮像素子の光学特性の組み合わせに起因するシェーディングを好適に補正できる。

【0066】

また、シェーディング補正係数を算出する基になる撮像レンズの射出瞳位置情報を、ズーム位置、フォーカス位置、像高、絞り量の少なくとも1つにより修正するようにする。これにより、シェーディング補正の精度を向上させることができる。

【0067】

次に、撮像素子5のデバイス構造と撮像レンズ20（交換レンズ3）の光学条件で発生する色シェーディングを防止する方法を、以下に説明する。

【0068】

図5に示すように、撮像素子5の前面に積層タイプ反射型の赤外光カットフィルタ4を使用し、撮像素子5が、図12（b）に示すようなRGB原色ベイヤーフィルタを備えている場合、図12（a）で示した赤外光カットフィルタの分光透過率特性の入射角依存性により、赤フィルタを持つ画素の感度が大きな入射角依存性を持つ。そのため、図12（c）のように赤色チャンネルのみに大きくシェーディングが発生し、その他のチャンネルで発生するシェーディングは赤色チャンネルと比べて僅かである。

【0069】

赤外光カットフィルタ4と交換レンズ3との光学的な組み合わせで生じるこうした色シェーディングは、交換レンズ3の射出瞳位置が撮像素子5に近いほど赤

外カットフィルタ4の周辺部への入射光の入射角が大きくなるため、色シェーディング量が大きくなる。

【0070】

図8は、RGB原色ベイヤーフイルタの配列と、配列に応じた各シェーディング補正係数とを示す図である。(a)はRGB原色ベイヤーフイルタの配列を示し、(b)はRGB原色ベイヤーフイルタの第1行に対応するシェーディング補正係数 $H1(i)$ 、 $H2(i)$ を示し、(c)はRGB原色ベイヤーフイルタの第2行に対応するシェーディング補正係数 $H1(i)$ 、 $H2(i)$ を示し、(d)はRGB原色ベイヤーフイルタの第1列に対応するシェーディング補正係数 $V1(j)$ 、 $V2(j)$ を示し、(e)はRGB原色ベイヤーフイルタの第2列に対応するシェーディング補正係数 $V1(j)$ 、 $V2(j)$ を示す。

【0071】

RGB原色ベイヤーフイルタは、図8(a)のような配列になっているので、例えば第1行の水平ラインでは、G、Rが交互に並び、左端から数えて奇数番号に位置する画素(G)の出力感度と偶数番号に位置する画素(R)の出力感度とは異なる。すなわち、Rフィルタを持つ画素の出力は、Gフィルタを持つ画素の出力に比べ、周辺部で大幅に低下する。そのため、図8(b)に示すようなシェーディング補正係数 $H1(i)$ 、 $H2(i)$ を設定する。シェーディング補正係数 $H1(i)$ は、Rフィルタを持つ画素の出力に適用される補正係数であり、図1のHメモリ(H1)12に格納され、一方、シェーディング補正係数 $H2(i)$ は、Gフィルタを持つ画素の出力に適用される補正係数であり、図1のHメモリ(H2)13に格納される。

【0072】

RGB原色ベイヤーフイルタの第2行の水平ラインでは、B、Gが交互に並ぶので、左端から数えて奇数番号に位置する画素(B)の出力感度と偶数番号に位置する画素(G)の出力感度とは、ほとんど同じである。そのため、図8(c)に示すような同一のシェーディング補正係数 $H1(i)$ 、 $H2(i)$ を設定する。シェーディング補正係数 $H1(i)$ は、Bフィルタを持つ画素の出力に適用される補正係数であり、図1のHメモリ(H1)12に格納され、一方、シェーデ

イング補正係数 $H2(i)$ は、Gフィルタを持つ画素の出力に適用される補正係数であり、図1のHメモリ ($H2$) 13に格納される。

【0073】

次に、例えばRGB原色ベイヤーフィルタの第1列の垂直ラインでは、G、Bが交互に並ぶので、上端から数えて奇数番号に位置する画素 (G) の出力感度と偶数番号に位置する画素 (B) の出力感度とは、ほとんど同じである。そのため、図8 (d) に示すような同一のシェーディング補正係数 $V1(j)$ 、 $V2(j)$ を設定する。シェーディング補正係数 $V1(j)$ は、Gフィルタを持つ画素の出力に適用される補正係数であり、図1のVメモリ ($V1$) 14に格納され、一方、シェーディング補正係数 $V2(j)$ は、Bフィルタを持つ画素の出力に適用される補正係数であり、図1のVメモリ ($V2$) 15に格納される。

【0074】

一方、RGB原色ベイヤーフィルタの第2列の垂直ラインでは、R、Gが交互に並び、上端から数えて奇数番号に位置する画素 (G) の出力感度と偶数番号に位置する画素 (G) の出力感度とは異なる。すなわち、Rフィルタを持つ画素の出力は、Gフィルタを持つ画素の出力に比べ、周辺部で大幅に低下する。そのため、図8 (e) に示すようなシェーディング補正係数 $V1(j)$ 、 $V2(j)$ を設定する。シェーディング補正係数 $V1(j)$ は、Rフィルタを持つ画素の出力に適用される補正係数であり、図1のVメモリ ($V1$) 14に格納され、一方、シェーディング補正係数 $V2(j)$ は、Gフィルタを持つ画素の出力に適用される補正係数であり、図1のVメモリ ($V2$) 15に格納される。

【0075】

以上のようにシェーディング補正係数を設定格納して、撮像素子5からの画素毎の輝度データに対して、対象画素の位置の2次元的なアドレスを基に、対応するシェーディング補正係数を読み出して、乗算するようにする。これを、図9を参照して説明する。

【0076】

図9は、アドレス判別回路11で行われる所定信号HSEL、VSELの出力処理の手順を示すフローチャートである。

【 0 0 7 7 】

まずステップ S 1 で、アドレス発生回路 1 0 から送られた対象画像の 2 次元アドレスのうち、RGB 原色ベイヤーフィルタの垂直（列）方向のアドレスが偶数であるか否かを判別する。また、ステップ S 2 及び S 7 で、アドレス発生回路 1 0 から送られた対象画像の 2 次元アドレスのうち、RGB 原色ベイヤーフィルタの水平（行）方向のアドレスが偶数であるか否かを判別する。

【 0 0 7 8 】

こうした判別の結果、対象画像の 2 次元アドレスのうち、RGB 原色ベイヤーフィルタの垂直（列）方向のアドレスが奇数（即ち 2 次元の撮像素子配列でいう奇数行目）であり、且つ水平（行）方向のアドレスが奇数（即ち 2 次元の撮像素子配列でいう奇数列目）であるならば、ステップ S 3 に進み、アドレス判別回路 1 1 は所定信号 HSEL を L レベル（0 レベル）とする。その結果、セクタ 1 6 は H メモリ（H 1）1 2 の出力であるシェーディング補正係数 H 1（i）を乗算回路（MUL 1）1 8 へ送る。

【 0 0 7 9 】

次にステップ S 4 で、アドレス判別回路 1 1 は所定信号 VSEL を L レベル（0 レベル）とする。その結果、セクタ 1 7 は V メモリ（V 1）1 4 の出力であるシェーディング補正係数 V 1（j）を乗算回路（MUL 2）1 9 へ送る。

【 0 0 8 0 】

この状態を、図 8 を参照して説明する。

【 0 0 8 1 】

すなわち、対象画素が図 8（a）に示す左上の G の画素 2 2 であるとした場合、乗算回路（MUL 1）1 8 は、図 8（b）で実線で示したシェーディング補正係数 H 1（i）（H 方向の左側が水平方向の下位アドレスに相当し、H 方向の右側が水平方向の上位アドレスに相当）を用いて輝度データに対する乗算補正を行い、一方、乗算回路（MUL 2）1 9 は、図 8（d）で実線で示したシェーディング補正係数 V 1（j）の特性（V 方向の上側が垂直方向の下位アドレスに相当し、V 方向の下側が垂直方向の上位アドレスに相当）を用いて輝度データに対する乗算補正を行う。

【 0 0 8 2 】

また、上記の判別の結果、対象画像の2次元アドレスのうち、RGB原色ペイヤーフィルタの垂直（列）方向のアドレスが奇数（即ち2次元の撮像素子配列でいう奇数行目）であり、且つ水平（行）方向のアドレスが偶数（即ち2次元の撮像素子配列でいう偶数列目）であるならば、ステップS5に進み、アドレス判別回路11は所定信号HSELをHレベル（1レベル）とする。その結果、セクタ16はHメモリ（H2）13の出力であるシェーディング補正係数H2（i）を乗算回路（MUL1）18へ送る。

【 0 0 8 3 】

次にステップS6で、アドレス判別回路11は所定信号VSELをLレベル（0レベル）とする。その結果、セクタ17はVメモリ（V1）14の出力であるシェーディング補正係数V1（j）を乗算回路（MUL2）19へ送る。

【 0 0 8 4 】

例えば、対象画素が図8（a）に示すRの画素23であるとした場合、乗算回路（MUL1）18は、図8（b）で破線で示したシェーディング補正係数H2（i）（H方向の左側が水平方向の下位アドレスに相当し、H方向の右側が水平方向の上位アドレスに相当）を用いて輝度データに対する乗算補正を行い、一方、乗算回路（MUL2）19は、図8（e）で実線で示したシェーディング補正係数V1（j）の特性（V方向の上側が垂直方向の下位アドレスに相当し、V方向の下側が垂直方向の上位アドレスに相当）を用いて輝度データに対する乗算補正を行う。

【 0 0 8 5 】

また、上記の判別の結果、対象画像の2次元アドレスのうち、RGB原色ペイヤーフィルタの垂直（列）方向のアドレスが奇数（即ち2次元の撮像素子配列でいう奇数行目）であり、且つ水平（行）方向のアドレスが偶数（即ち2次元の撮像素子配列でいう偶数列目）であるならば、ステップS5に進み、アドレス判別回路11は所定信号HSELをHレベル（1レベル）とする。その結果、セクタ16はHメモリ（H2）13の出力であるシェーディング補正係数H2（i）を乗算回路（MUL1）18へ送る。

【 0 0 8 6 】

次にステップ S 6 で、アドレス判別回路 1 1 は所定信号 V S E L を L レベル (0 レベル) とする。その結果、セクタ 1 7 は V メモリ (V 1) 1 4 の出力であるシェーディング補正係数 V 1 (j) を乗算回路 (M U L 2) 1 9 へ送る。

【 0 0 8 7 】

例えば、対象画素が図 8 (a) に示す R の画素 2 3 であるとした場合、乗算回路 (M U L 1) 1 8 は、図 8 (b) で破線で示したシェーディング補正係数 H 2 (i) (H 方向の左側が水平方向の下位アドレスに相当し、H 方向の右側が水平方向の上位アドレスに相当) を用いて輝度データに対する乗算補正を行い、一方、乗算回路 (M U L 2) 1 9 は、図 8 (e) で実線で示したシェーディング補正係数 V 1 (j) の特性 (V 方向の上側が垂直方向の下位アドレスに相当し、V 方向の下側が垂直方向の上位アドレスに相当) を用いて輝度データに対する乗算補正を行う。

【 0 0 8 8 】

また、上記の判別の結果、対象画像の 2 次元アドレスのうち、R G B 原色ペイヤーフィルタの垂直 (列) 方向のアドレスが偶数 (即ち 2 次元の撮像素子配列でいう偶数行目) であり、且つ水平 (行) 方向のアドレスが奇数 (即ち 2 次元の撮像素子配列でいう奇数列目) であるならば、ステップ S 8 に進み、アドレス判別回路 1 1 は所定信号 H S E L を L レベル (0 レベル) とする。その結果、セクタ 1 6 は H メモリ (H 1) 1 2 の出力であるシェーディング補正係数 H 1 (i) を乗算回路 (M U L 1) 1 8 へ送る。

【 0 0 8 9 】

次にステップ S 9 で、アドレス判別回路 1 1 は所定信号 V S E L を H レベル (1 レベル) とする。その結果、セクタ 1 7 は V メモリ (V 2) 1 5 の出力であるシェーディング補正係数 V 2 (j) を乗算回路 (M U L 2) 1 9 へ送る。

【 0 0 9 0 】

例えば、対象画素が図 8 (a) に示す B の画素 2 4 であるとした場合、乗算回路 (M U L 1) 1 8 は、図 8 (c) で実線で示したシェーディング補正係数 H 1 (i) (H 方向の左側が水平方向の下位アドレスに相当し、H 方向の右側が水平

方向の上位アドレスに相当)を用いて輝度データに対する乗算補正を行い、一方、乗算回路(MUL2)19は、図8(d)で実線で示したシェーディング補正係数V2(j)の特性(V方向の上側が垂直方向の下位アドレスに相当し、V方向の下側が垂直方向の上位アドレスに相当)を用いて輝度データに対する乗算補正を行う。

【0091】

また、上記の判別の結果、対象画像の2次元アドレスのうち、RGB原色ペイヤーフィルタの垂直(列)方向のアドレスが偶数(即ち2次元の撮像素子配列でいう偶数行目)であり、且つ水平(行)方向のアドレスが偶数(即ち2次元の撮像素子配列でいう偶数列目)であるならば、ステップS10に進み、アドレス判別回路11は所定信号HSELをHレベル(1レベル)とする。その結果、セクタ16はHメモリ(H2)13の出力であるシェーディング補正係数H2(i)を乗算回路(MUL1)18へ送る。

【0092】

次にステップS11で、アドレス判別回路11は所定信号VSELをHレベル(1レベル)とする。その結果、セクタ17はVメモリ(V2)15の出力であるシェーディング補正係数V2(j)を乗算回路(MUL2)19へ送る。

【0093】

例えば、対象画素が図8(a)に示すGの画素25であるとした場合、乗算回路(MUL1)18は、図8(c)で実線で示したシェーディング補正係数H2(i)(H方向の左側が水平方向の下位アドレスに相当し、H方向の右側が水平方向の上位アドレスに相当)を用いて輝度データに対する乗算補正を行い、一方、乗算回路(MUL2)19は、図8(e)で破線で示したシェーディング補正係数V2(j)の特性(V方向の上側が垂直方向の下位アドレスに相当し、V方向の下側が垂直方向の上位アドレスに相当)を用いて輝度データに対する乗算補正を行う。

【0094】

以上のように、アドレス判別回路11は、対象画素の2次元的なアドレスを逐次判別し、水平・垂直それぞれのアドレスが奇数であるか偶数であるかによって

、シェーディング補正係数のテーブルを切替える。これによって、図 1 2 (c) に示したような交換レンズ 3 と赤外光カットフィルタ 4 との光学的な組み合わせで生じる色シェーディングを防止することができる。なお、ここでは、赤色シェーディングを防止することを説明したが、特に赤色に限定されるものではなく、他の色の色シェーディングにも本発明は適用できる。

【 0 0 9 5 】

また、本実施の形態では水平・垂直方向にそれぞれ 2 種類のシェーディング補正係数を用意したが、各 R / G / B 毎に別々のシェーディング補正係数を用意するようにしてもよい。さらに、色フィルタに補色系を用いた場合には、各方向にシェーディング補正係数を 4 種類持つことも可能である。

【 0 0 9 6 】

また、前述した各実施の形態の機能を実現するソフトウェアのプログラムコードを記憶した記憶媒体を、システムあるいは装置に供給し、そのシステムあるいは装置のコンピュータ（または CPU や MPU）が記憶媒体に格納されたプログラムコードを読み出して実行することによっても、本発明が達成されることは言うまでもない。

【 0 0 9 7 】

この場合、記憶媒体から読み出されたプログラムコード自体が、前述の各実施の形態の機能を実現することになり、そのプログラムコードを記憶した記憶媒体が本発明を構成することになる。

【 0 0 9 8 】

プログラムコードを供給するための記憶媒体として、例えば、フロッピーディスク、ハードディスク、光ディスク、光磁気ディスク、CD-ROM、CD-R、磁気テープ、不揮発性のメモリカード、ROMなどを用いることができる。

【 0 0 9 9 】

また、コンピュータが読み出したプログラムコードを実行することにより、前述した各実施の形態の機能が実現されるだけでなく、そのプログラムコードの指示に基づき、コンピュータ上で稼働している OS などが実際の処理の一部または全部を行い、その処理によって前述した各実施の形態の機能が実現される場合も

、本発明に含まれることは言うまでもない。

【0100】

さらに、記憶媒体から読み出されたプログラムコードが、コンピュータに挿入された機能拡張ボードやコンピュータに接続された機能拡張ユニットに備わるメモリに書き込まれた後、そのプログラムコードの指示に基づき、その機能拡張ボードや機能拡張ユニットに備わるCPUなどが実際の処理の一部または全部を行い、その処理によって前述した各実施の形態の機能が実現される場合も、本発明に含まれることは言うまでもない。

【0101】

【発明の効果】

以上詳述したように請求項1、請求項11または請求項19記載の発明によれば、撮像素子を備えるとともに、撮像レンズが交換可能である撮像装置において、前記撮像素子の平面上に2次元配列された各画素にそれぞれ対応したシェーディング補正係数を記憶する記憶手段と、前記撮像素子の各画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記記憶手段に記憶されたシェーディング補正係数の中から対応画素に関するシェーディング補正係数を抽出して補正演算する補正手段とを有する。

【0102】

これにより、撮像レンズを交換しても、撮像レンズと撮像素子の光学特性の組み合わせに起因するシェーディングを的確に補正することができる。

【0103】

また、請求項4、請求項14または請求項22記載の発明によれば、シェーディング補正係数を算出する基になる撮像レンズの射出瞳位置情報を、ズーム位置、フォーカス位置、像高、絞り量の少なくとも1つにより修正するようにする。これにより、シェーディング補正の精度を向上させることができる。

【0104】

さらに、請求項10、請求項18または請求項26記載の発明によれば、撮像レンズと撮像素子の光学的な組み合わせによって、特定チャンネルのみに生じる色シェーディングを、撮像レンズを交換しても、的確に補正することができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明に係る撮像装置（デジタルスチルカメラ）の一実施の形態の構成を示すブロック図である。

【図 2】

色補間処理について示す図である。

【図 3】

撮影レンズと撮像素子デバイス構造との組み合わせで発生するシェーディングを補正するシェーディング補正係数を示す図である。

【図 4】

本実施の形態におけるシェーディング補正係数を示す図である。（a）は撮像素子の平面を示し、（b）は水平方向のシェーディング補正係数成分を示し、（c）は垂直方向のシェーディング補正係数成分を示す。

【図 5】

撮像レンズから撮像素子までの間の光の通路を示す図である。

【図 6】

入射角 θ に対する感度を示すグラフである。

【図 7】

像高 d の撮像素子平面上での X, Y 成分を示す図である。

【図 8】

R G B 原色ベイヤーフィルタの配列と、配列に応じた各シェーディング補正係数とを示す図である。

【図 9】

アドレス判別回路で行われる所定信号 H S E L, V S E L の出力処理の手順を示すフローチャートである。

【図 1 0】

従来のレンズ交換可能なデジタルスチルカメラの構成の一例を示すブロック図である。

【図 1 1】

マイクロレンズの位置と撮像レンズからの入射光角度との関係によって発生するシェーディングの発生原理を示した図である。

【図12】

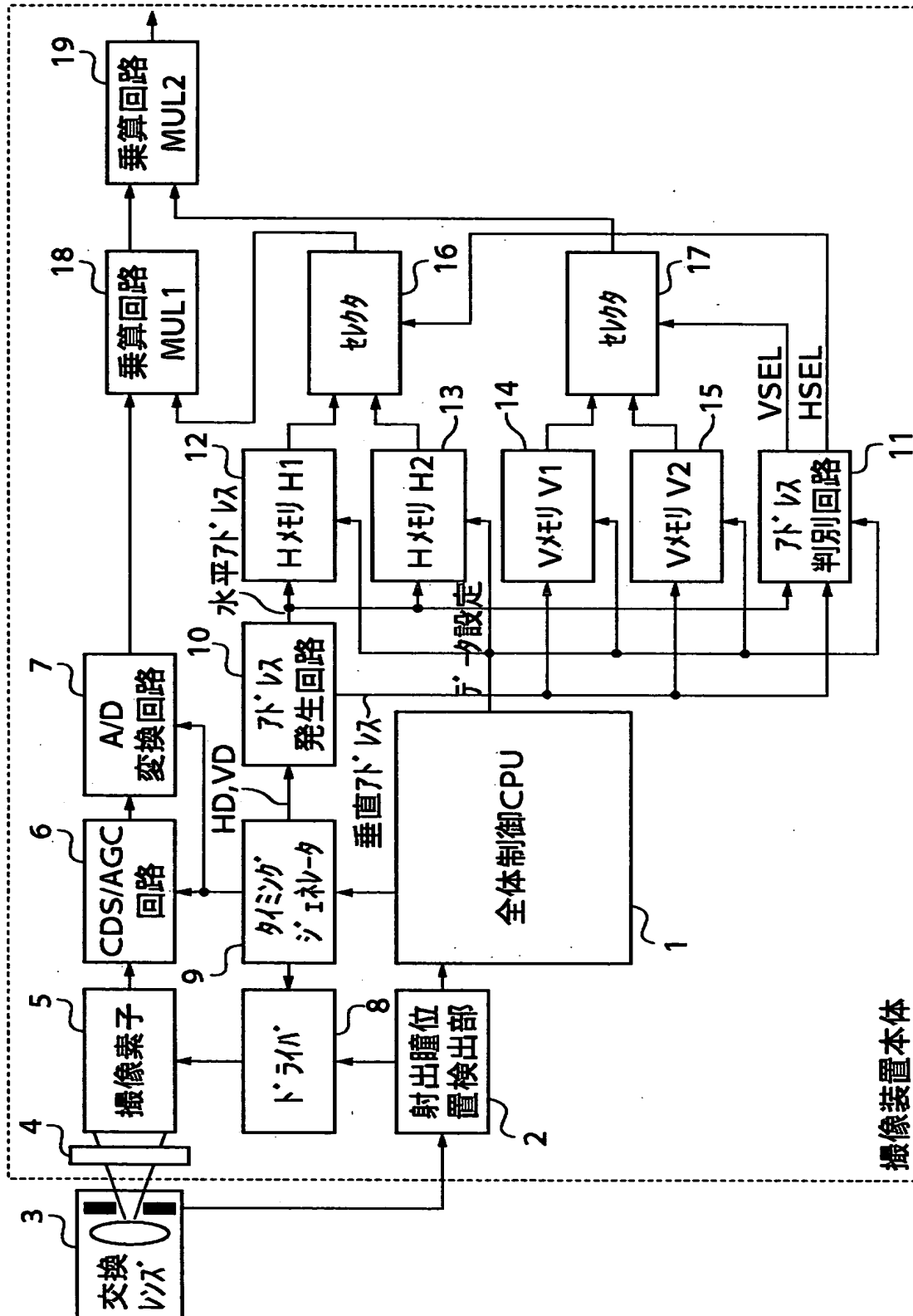
積層タイプ反射型赤外光カットフィルタによる色シェーディングの発生原理を概念的に表わした図である。

【符号の説明】

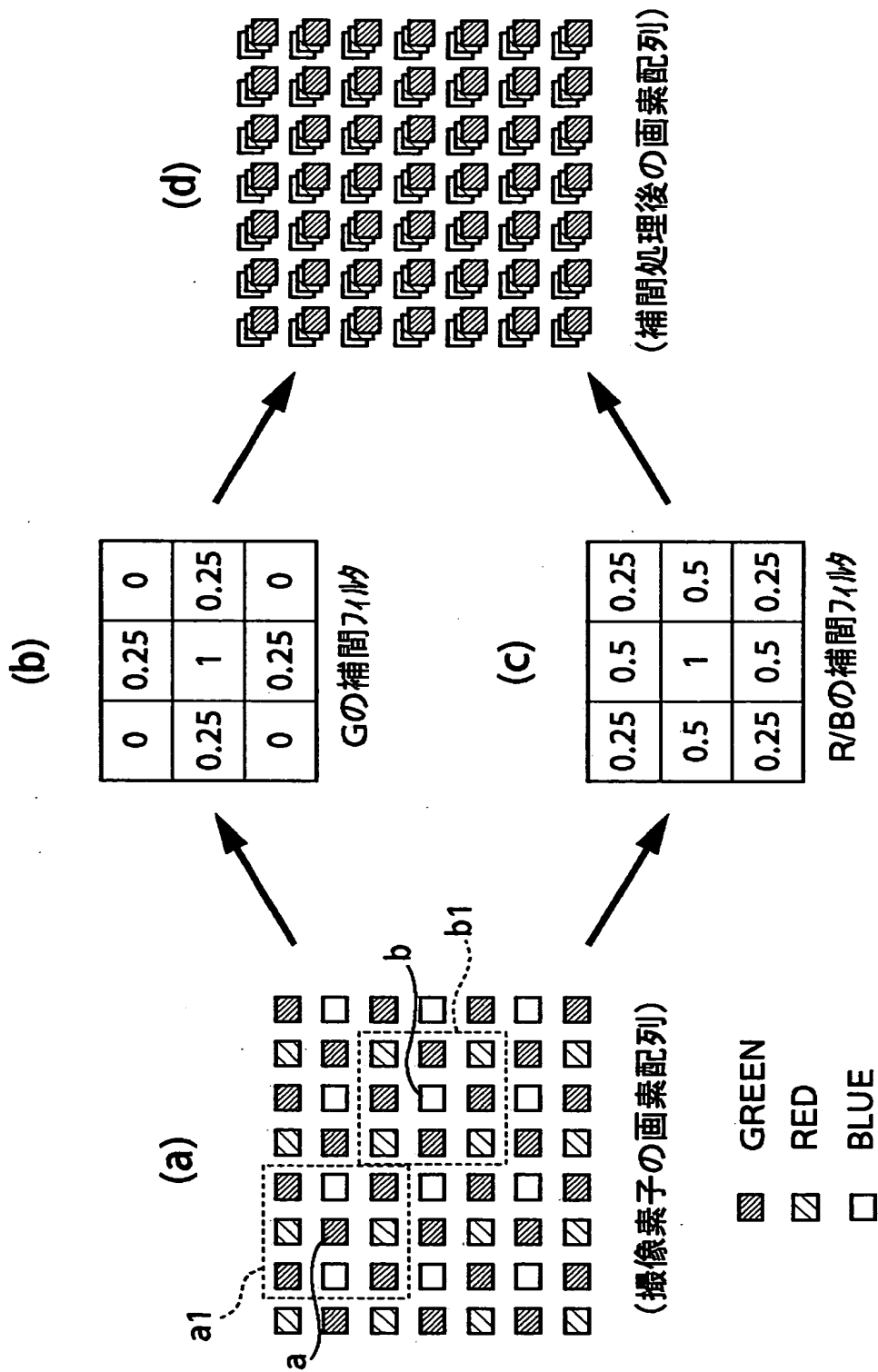
- 1 全体制御CPU（算出手段、修正手段）
- 2 射出瞳位置検出部（取出手段）
- 3 交換レンズ（撮像レンズ）
- 4 赤外光カットフィルタ
- 5 撮像素子
- 6 CDS／AGC回路
- 7 A／D変換回路
- 8 ドライバ
- 9 タイミングジェネレータ
- 10 アドレス発生回路（記憶手段、補正手段）
- 11 アドレス判別回路（補正手段）
- 12 HメモリH1（記憶手段）
- 13 HメモリH2（記憶手段）
- 14 VメモリV1（記憶手段）
- 15 VメモリV2（記憶手段）
- 16 セレクタ（補正手段）
- 17 セレクタ（補正手段）
- 18 乗算回路MUL1（補正手段）
- 19 乗算回路MUL2（補正手段）

【書類名】 図面

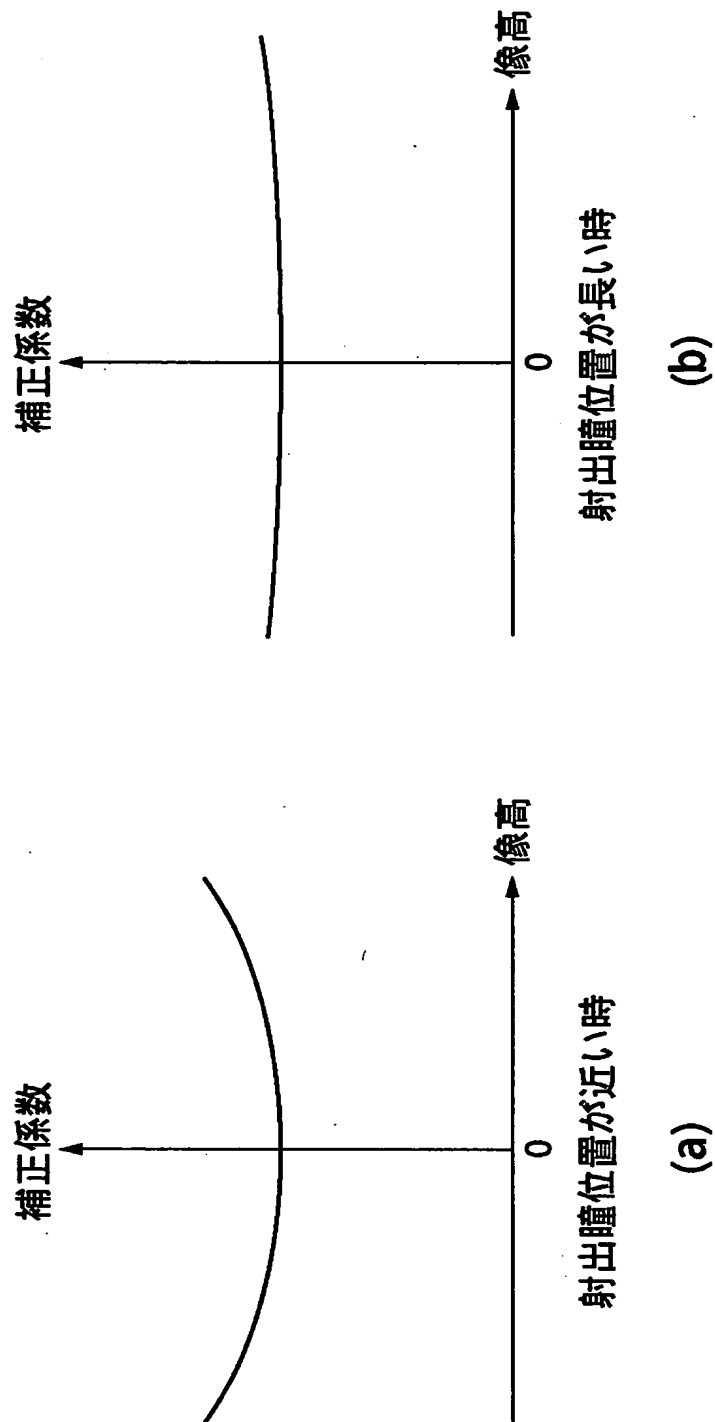
【図 1】



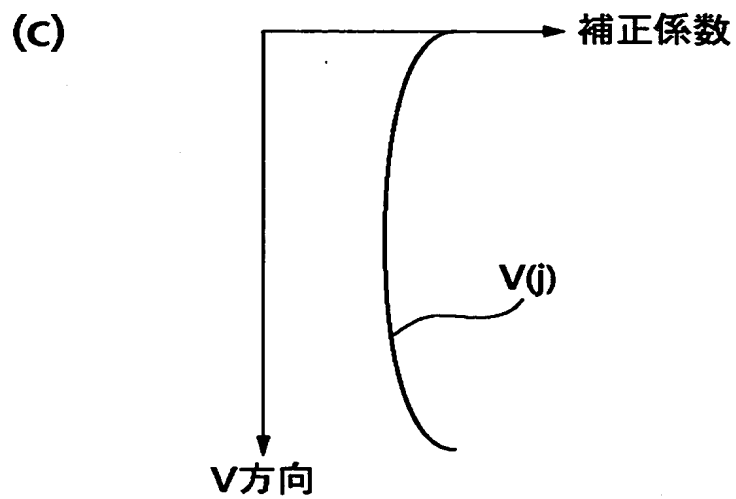
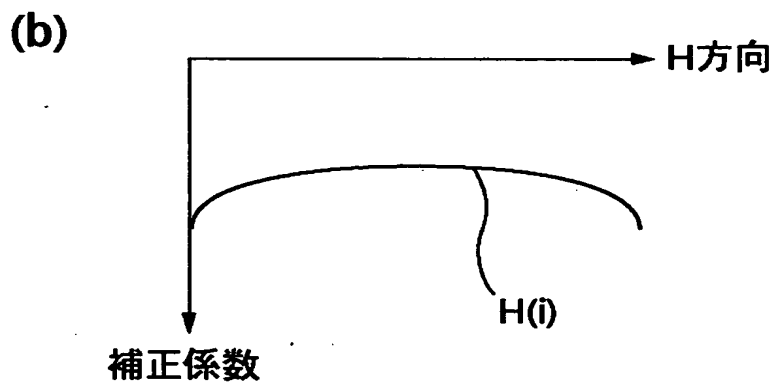
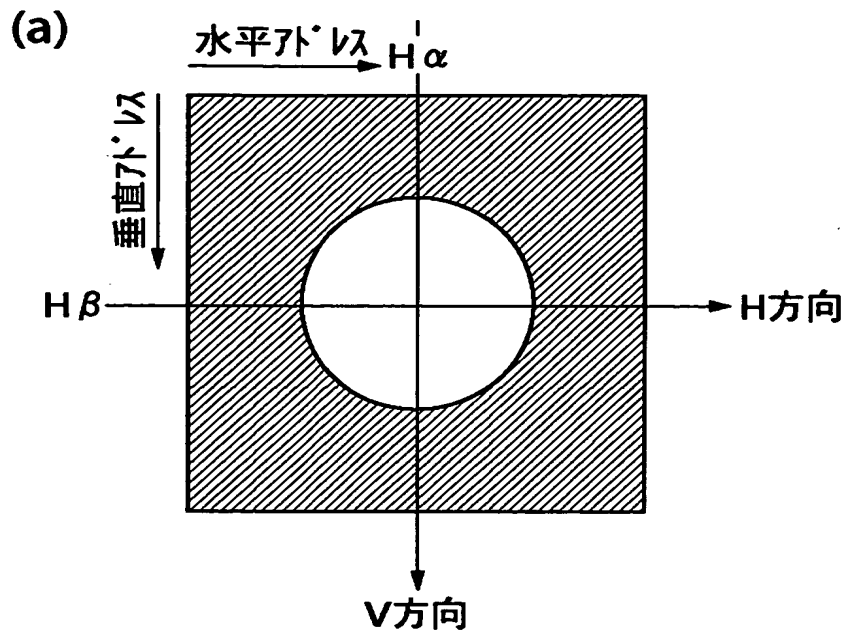
【図2】



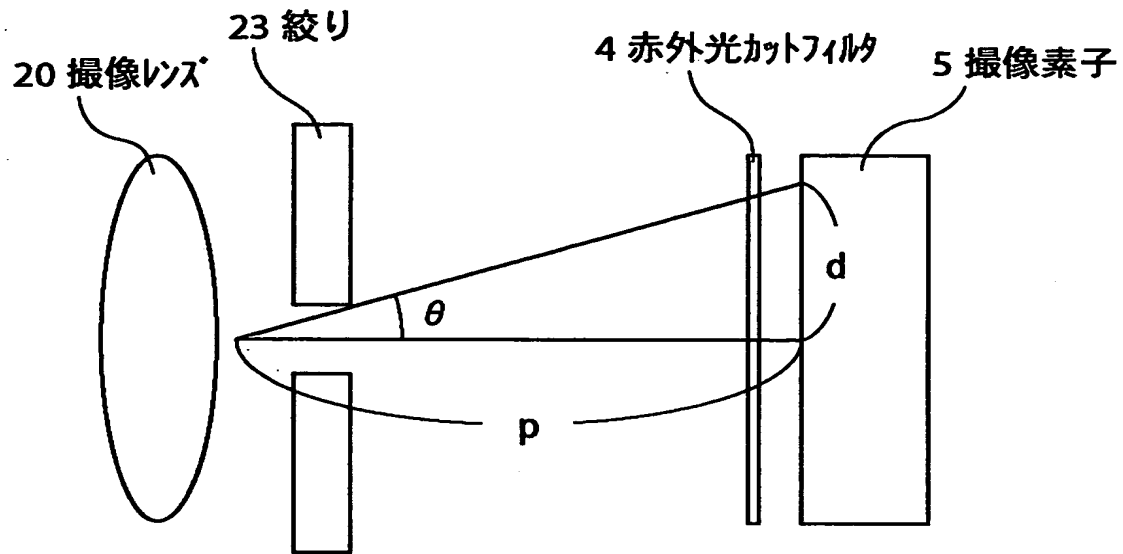
【図 3】



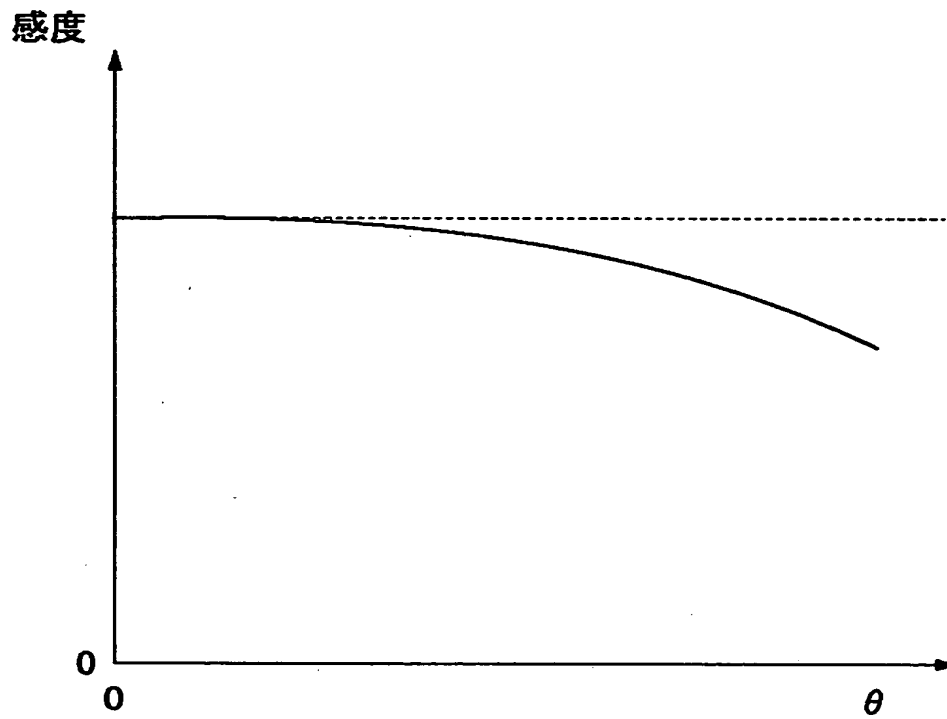
【図4】



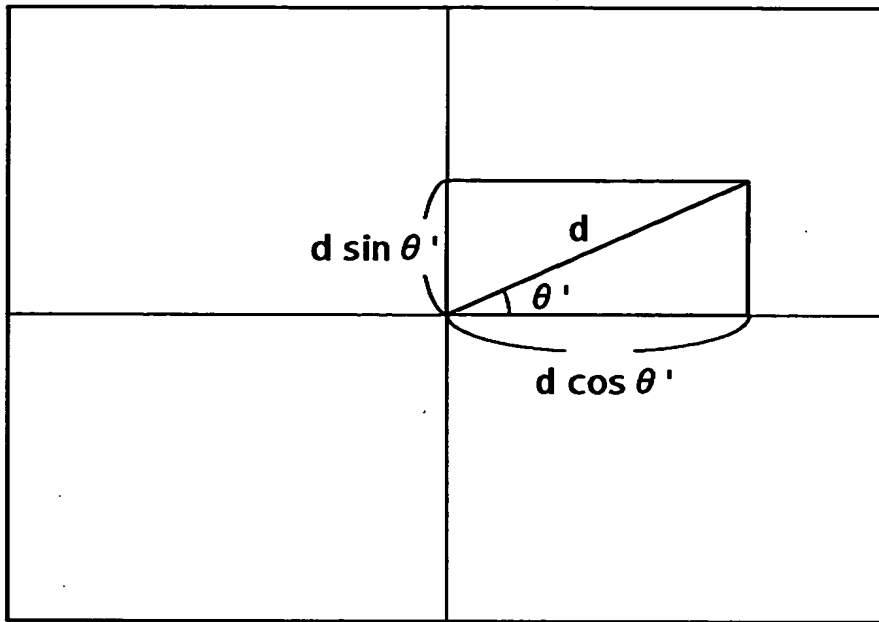
【図5】



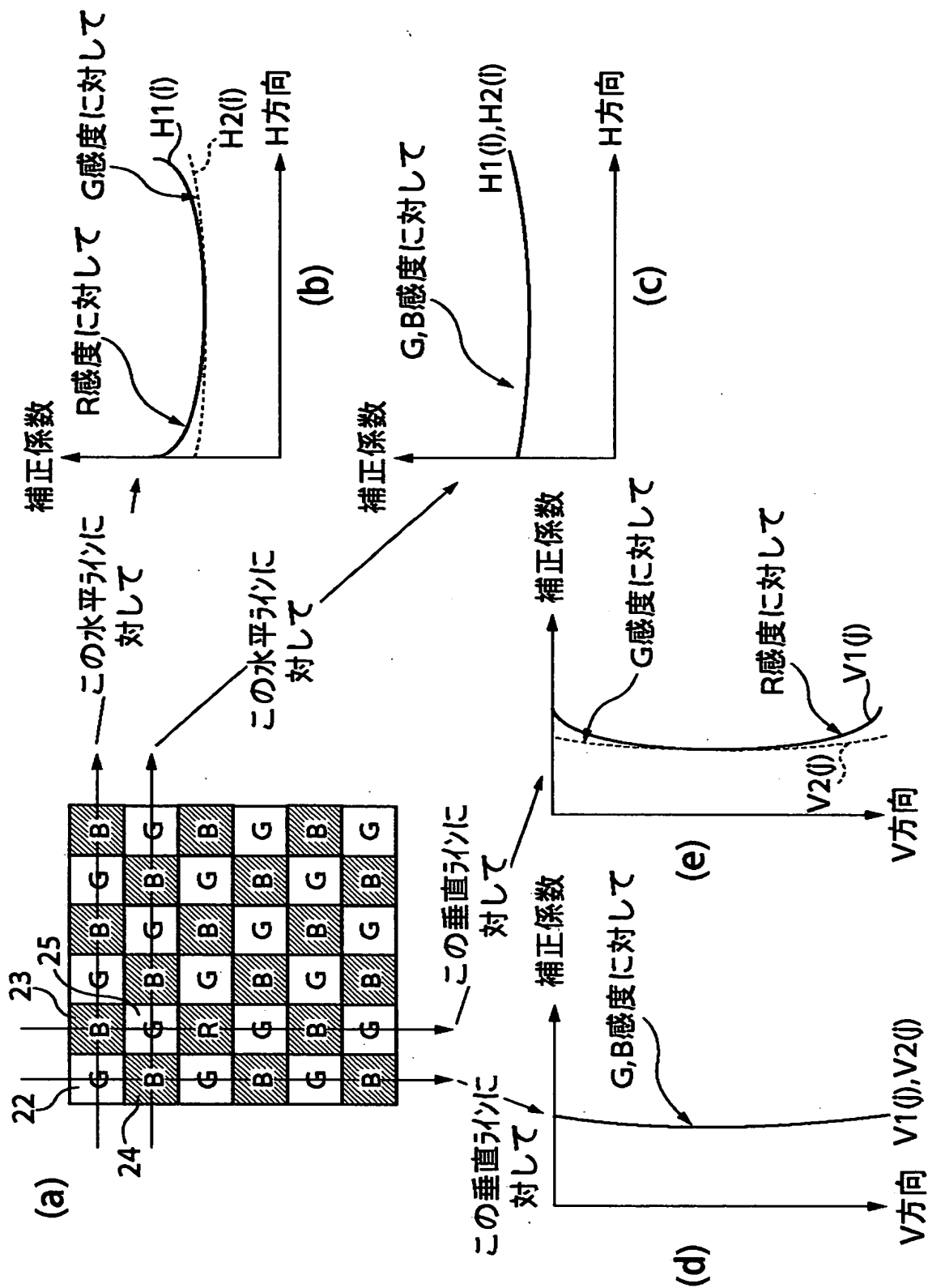
【図6】



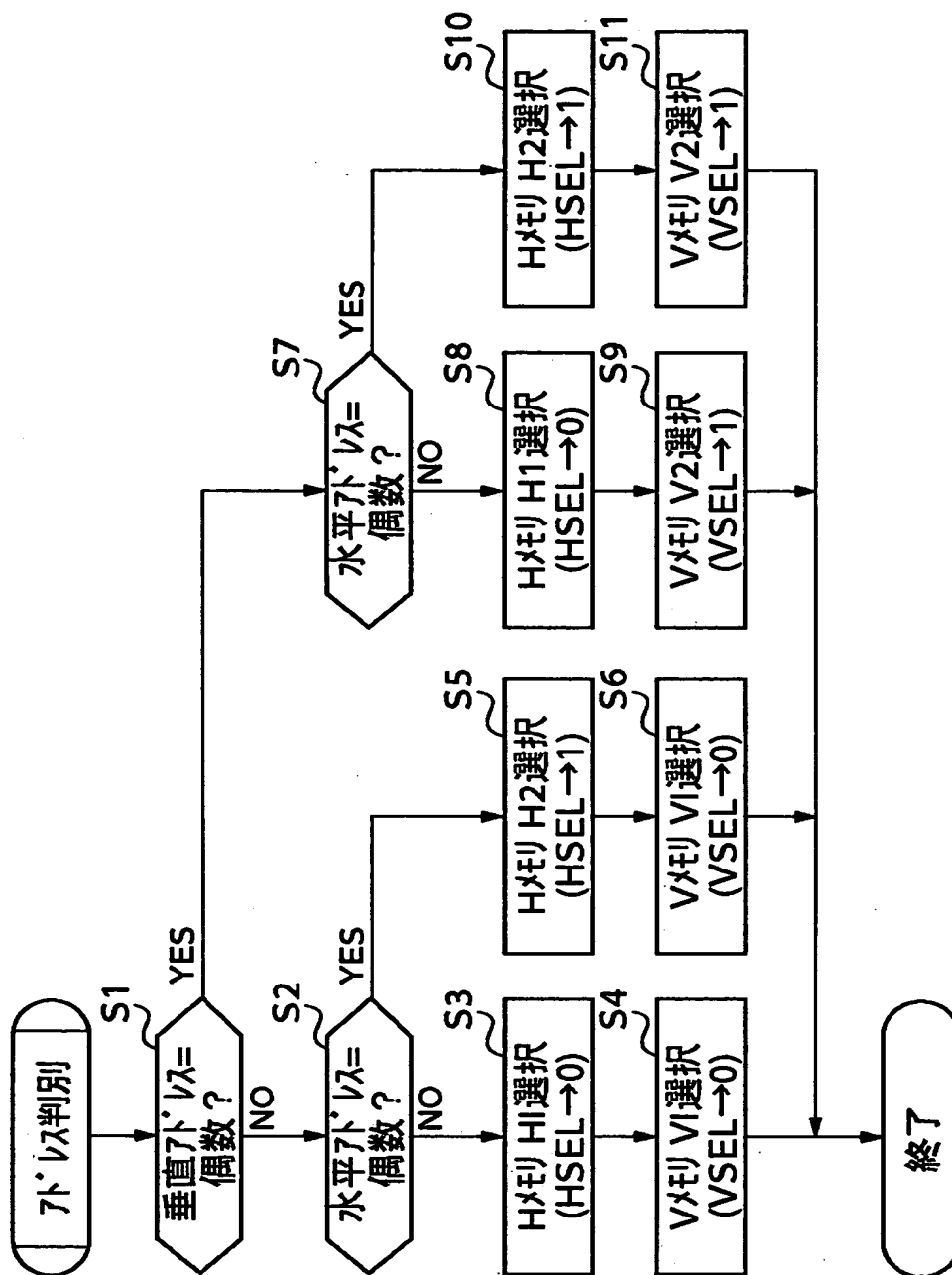
【図 7】



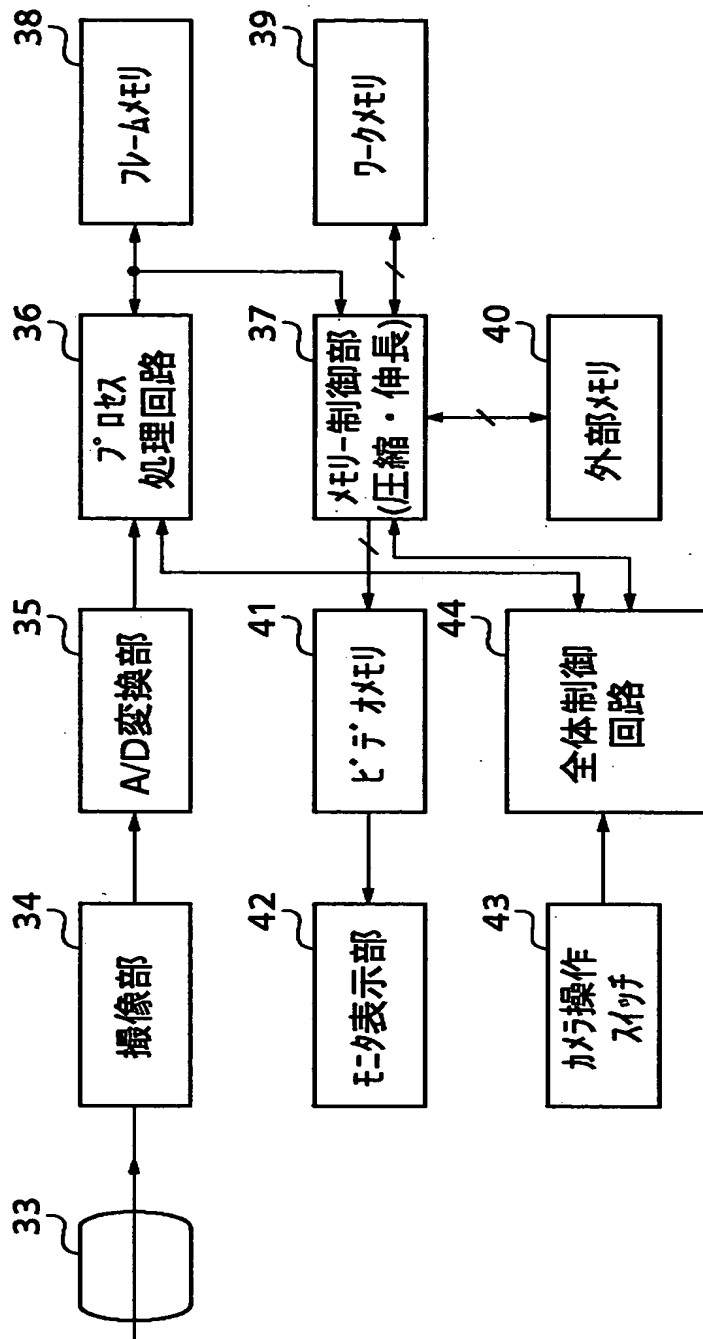
【図 8】



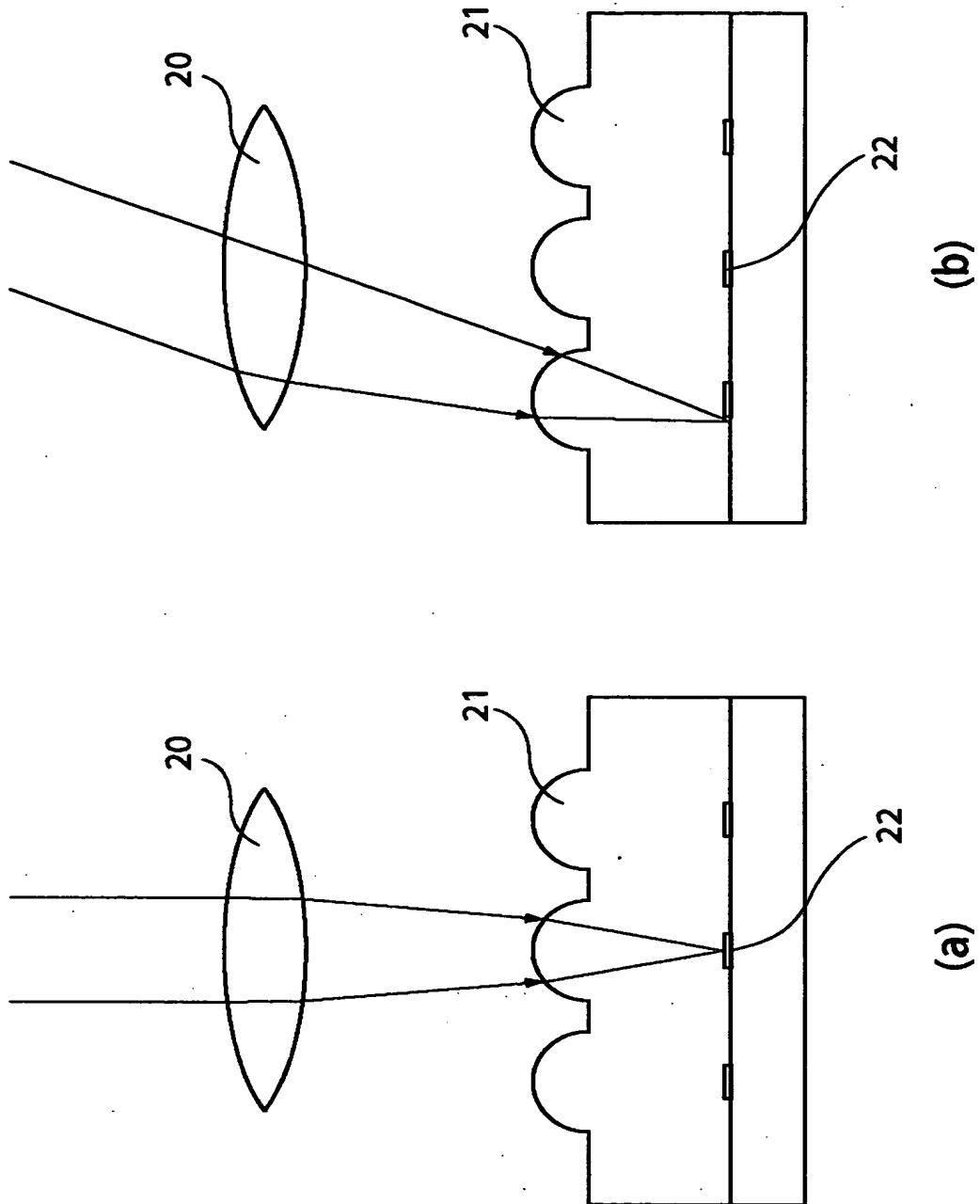
【図9】



【図10】

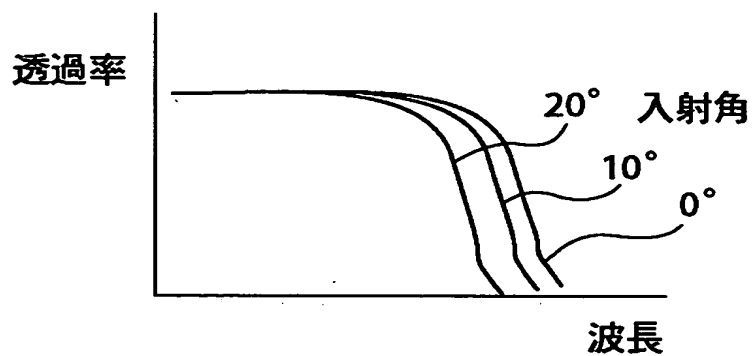


【図11】

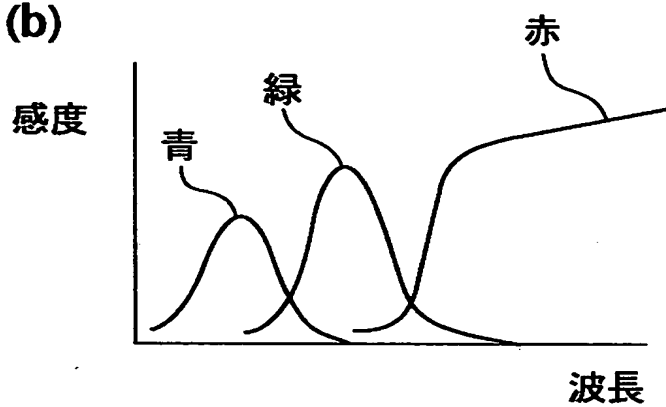


【図12】

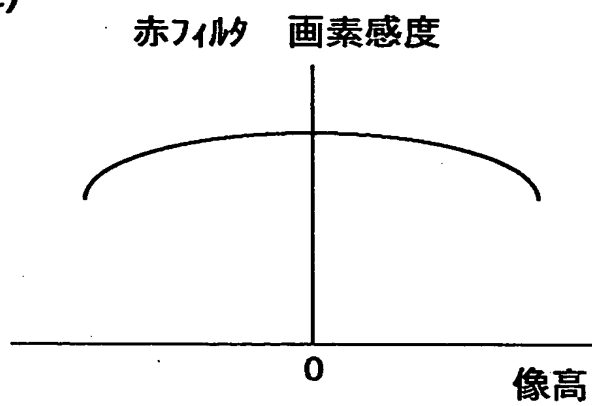
(a)



(b)



(c)



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 撮影レンズが交換可能な撮像装置において、撮影レンズの交換に関わりなく撮像素子平面上の感度不均一性を解消するようにする。

【解決手段】 撮像素子 5 を備えるとともに、撮像レンズ 3 が交換可能である撮像装置において、メモリ 1 2 ～ 1 5 が、前記撮像素子 5 の平面上に 2 次元配列された各画素にそれぞれ対応したシェーディング補正係数を記憶し、補正手段（1 0， 1 6， 1 7， 1 8， 1 9）が、前記撮像素子 5 の各画素からそれぞれ取り出された輝度データに対して、前記メモリ 1 2 ～ 1 5 に記憶されたシェーディング補正係数の中から対応画素に関するシェーディング補正係数を抽出して乗算補正する。

【選択図】 図 1

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000001007]

1. 変更年月日	1990年 8月30日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都大田区下丸子3丁目30番2号
氏 名	キヤノン株式会社